

Time of export: 24.04.2025. 01:49:01

Repository: repozitorij.fer.unizg.hr

Number of records on this URL: 172

Records exported: 100

Title	URL	Authors	Host item title
Kinematičko upravljanje robotskom rukom za teleoperaciju korištenjem mobilnog uređaja		Furdi, Evelyn	
Optimizacija trajektorije gibanja autonomnog trkaćeg vozila		Jurić, Marko	
Navigacija mobilnih robota u gužvama pomoću dubokog potpornog učenja		Pavlović, Barbara	
Planiranje putanje mobilnog robota kombinacijom A* algoritma i neuronskih mreža		Katić, Rebeka	
Planiranje putanje mobilnog robota s teretom nepravilnog oblika		Rusković, Ana	
Unaprjeđenje performansi robotskih usisavača putem poboljšane izgradnje karata		Krapinec, Leon	
Procjena i korekcija lateralnog gibanja vozila		Turina, Marko	
Upravljanje gibanjem trkaćeg bolida koristeći modelsko prediktivno upravljanje		Lovreković, Matej	
Uvjetna neuronska polja za semantičku estimaciju scene monokularnom kamerom		Šestak, Josip	
Ciljno-usmjerena vizualna pažnja koristeći duboki model aktivnog zaključivanja		Mišić, Tin	
Gaussove trodimenzionalne reprezentacije za istovremenu lokalizaciju i mapiranje vizualnim senzorima		Sladić, Ante	
Koordinirano planiranje gibanja i upravljanje mobilnim robotima za zajednički prijevoz velikog tereta		Paro, Borna	
Planiranje gibanja robotske ruke imitacijom pokreta čovjeka praćenog monokularnom kamerom		Jambrešić, Ana	
Robotsko učenje za zadatke manipulacije		Kuzmić, Marko	
Stohastičko optimiranje hiperparametara za modelsko prediktivno upravljanje u autonomnim utrkama		Vitez, Gabriela	
Vizualna reprezentacija stanja robotskog manipulatora		Šćekić, Sven	
Increasing Motorway Operational Capacity by Dynamic Adaptation of Variable Speed Limit Zones Based on Cooperative Learning Agents		Kušić, Krešimir	

State estimation and multiple moving object tracking on Riemannian manifolds		Bićanić, Borna	
Trodimenzionalna rekonstrukcija scene iz slijeda slika		Kurtović, Alen	
Robust visual place recognition using deep representations and sequence-based image matching		Maltar, Jurica	
Ponavljujuće neuronske mreže i Gaussovi procesi za modeliranje nelinearne dinamike za modelsko prediktivno upravljanje		Marić, Ante	
A geometric approach for generating feasible configurations of robotic manipulators		Marić, Filip	
Human action and motion prediction in industrial human-robot shared environments using probabilistic decision-making methods		Petković, Tomislav	
Lokalizacija mobilnog robota primjenom Kalmanova filtra i sonara		Žiger, Tomislav	
Autonomous agent localization in dynamic scenarios based on visual sensor data fusion		Popović, Goran	
Vizualno praćenje gibajućih objekata pomoću dubokog učenja		Bučar, Lovro	
Estimacija stanja i praćenje manevrirajućih objekata		Jelavić, Matej	
Izgradnja digitalnog blizanca unutarnjeg prostora iz gustog oblaka točaka		Klobučarević, Paula	
Planiranje gibanja mobilnih robota u kontinuiranom prostoru konfiguracija		Križanović, Tomislav	
Robotska manipulacija deformabilnim objektima		Antolčić, Antonio	
Samo-nadzirano učenje dubine za monokularnu direktnu vizualnu odometriju		Kapusović, Karlo	
Uočavanje strukturalnih pravilnosti u prometnom okruženju iz oblaka točaka laserskog senzora udaljenosti		Bataljak Savić, Tibor	
Dijeljena autonomija u navigaciji mobilnih robota		Buljan, Luka	
Fuzija podataka radar-IMU-kamera sustava za estimaciju vlastitog gibanja		Štironja, Vlaho-Josip	
Planiranje trajektorija gibanja više vozila na cestama i križanjima		Bašić, Ante	
Praćenje više gibajućih objekata pomoću mješavina Gaussovih razdioba		Arambašić, Nikola	
Prepoznavanje rukom pisanih matematičkih izraza pomoću konvolucijskih neuronskih mreža		Stracenski, Danijel	
Primjena strojnog učenja za prepoznavanje CAPTCHA-e		Kovaček, Ana	
Upravljanje gibanjem mobilnog robota zasnovano na modelsko prediktivnom upravljanju		Markovinović, Luka	
Modelsko prediktivno upravljanje za autonomne utrke		Lopotar, Matej	
Metode umjeravanje kamera za primjene u robotici		Pisac, Ivana	

Planiranje gibanja mobilnih robota primjenom navigacijske funkcije bez lokalnih minimuma		Bajić, Dino	
Estimacija dispariteta iz stereo slika zasnovana na dubokim neuronskim mrežama		Kapetanović, Kristian	
Vizualna inercijska odometrija u vanjskom prostoru		Krznarić, Marko	
Nenadzirano učenje modela za monokularnu procjenu dubine		Bilić, Ivan	
Autonomna izgradnja hijerarhije za planiranje putanje mobilnih robota u velikim prostorima		Gregorić, Jelena	
Estimiranje trajektorije vozila Kalmanovim filtrom za generiranje logičkih scenarija		Pavičić, Pavle	
Nadgledanje i upravljanje industrijskog modula pomoću otvorene platforme FIWARE		Đuričić, Ivana	
Određivanje kinematike mekih manipulatora		Banović, Nikola	
Sigurnosni sustav laserskih senzora udaljenosti na svesmjernom mobilnom robotu		Balaban, Antonio	
Uočavanje i izlučivanje rubova puteva u sekvencijalnim slikama		Pavečić, Mario	
Upravljanje gibanjem manipulatora u prostoru s preprekama primjenom dubokog potpornog učenja		Ančić, Marija	
Vizualno-inercijska odometrija zasnovana na optimizaciji faktorskih grafova		Koledić, Karlo	
Izgradnja digitalnog blizanca automatizirane proizvodne linije		Mirković, Pavle	
Točnost lokalizacije mobilnog robota u unutarnjem prostoru zasnovan na laserskom senzoru udaljenosti		Mustapić, Nives	
Detekcija i praćenje značajki prikladnih za upravljanje smjerom kretanja vozila		Vrljičak, Stjepan	
Monokularna estimacija dubine scene dubokim neuronskim mrežama		Gršković, Zvonimir	
Upravljanje smjerom gibanja mobilnoga robota zasnovano na vizualnim značajkama		Prusac, Viktor	
Udaljeno prikupljanje podataka s višesenzorskih ugradbenih sustava		Forko, Zvonimir	
Diagnostika u održavanju elemenata signalno-sigurnosnih uređaja		Šipuš, Darko	
Extrinsic and temporal calibration of heterogeneous mobile robot exteroceptive sensor systems		Peršić, Juraj	
Prijedlog telekomunikacijskog sustava na spojnim međunarodnim prugama		Žunić, Joško	
Detekcija i praćenje 3D objekata u slici kamere na vozilu primjenom dubokih neuronskih mreža		Kušec, Matija	
Prepoznavanje gesti za vizujske senzore zasnovane na događajima pomoću konvolucijskih neuronskih mreža		Marić, Ante	
Praćenje putanje manipulatorom robustno na singularitetu		Guberina, Marko	

Algoritmi planiranja glatke putanje autonomnih mobilnih robota		Brkić, Iva	
Autonomna izgradnja topologije za automatski vođena vozila u proizvodnim logističkim operacijama industrijskih prostora		Cvitanović, Ivana	
Inverzna kinematika manipulatora ostvarena pomoću dubokog potpornog učenja		Torić, Josip	
Lokalizacija vozila zasnovana na fuziji podataka višesenzorskog sustava		Raos, Fran	
Vizualno upravljanje robotskim manipulatorom		Maganić, Elena	
Detekcija objekata u oblaku točaka lidara na vozilu primjenom dubokih neuronskih mreža		Kontić, Anton	
Percepcija okoline fuzijom podataka laserskog senzora udaljenosti i stereo kamere		Liović, Karlo	
Upravljanje gibanjem mobilnoga robota praćenjem točke nedogleda		Kuvačić, Dario	
Planiranje gibanja bespilotne letjelice s obzirom na procjenu rizika od kvarnih stanja		Osmić, Nedim	
Autonomna navigacija mobilnih robota zasnovana na ultrazvučnim senzorima udaljenosti		Ivanjko, Edouard	
Vizualizacija i teleoperacija mobilnoga robota pomoću naočala za proširenu stvarnost Microsoft HoloLens		Pisac, Ivana	
Detekcija i praćenje kutova pomoću vizijskih senzora zasnovanih na događajima		Pavliš, Antonio	
Potporno učenje za robotske manipulatore		Baković, Luka	
Lokalizacija autonomnog vozila u simuliranom urbanom okruženju		Vukić, Matija	
Simulacija robotskih agenata u unutarnjim prostorima pomoću proširene stvarnosti		Grgić, Borna	
Simulacija urbanog okruženja za evaluaciju percepcijskih algoritama autonomnih vozila		Dinčir, Dorian	
Elektronička oprema za osiguranje malih željezničkih kolodvora		Pokupec, Mario	
Model modernizacije osiguranja uređaja željezničko-cestovnog prijelaza		Katalinić, Marko	
Modeliranje procesa i estimacija stanja u kontaktnoj površini automobilskog kotača i podloge		Matuško, Jadranko	
Prijedlog tehničkih specifikacija svjetlosne signalizacije na željezničkim prugama »HŽ infrastrukture«		Dömötorffy, Vedran	
Vizualno slijedenje mobilnim robotom s diferencijalnim pogonom		Kuvačić, Dario	
Digitalno modeliranje proizvodnog procesa u sklopu paradigme Industrija 4.0		Posinković, Borna	
Estimacija vlastitog gibanja mobilnog robota rotirajućim 3D laserskim senzorom udaljenosti		Čirjak, Anđela	
Ispravljanje distorzije rotirajućeg 3D laserskog senzora udaljenosti uzrokovane gibanjem mobilnoga robota		Jurić, Demijan	

Praćenje značajki u dinamičkom vizujskom senzoru s aktivnim pikselima		Miškulin, Sabrina Eugenie	
Sustav upravljanja gibanjem električnog tramvaja u kritičnim situacijama		Raos, Fran	
Umjeravanje dinamičkog vizujskog senzora s aktivnim pikselima		Kontić, Anton	
Cooperative Ramp Metering for Urban Motorways Based on Machine Learning		Gregurić, Martin	
Poboljšanje gусте оцењивање stereo дубине коришћењем информација из претходних слика		Hadviger, Antea	
Mogućnost primjene novih tehnologija u sustavima skretnica na hrvatskim željeznicama		Pavić, Domagoj	
Vizualna odometrija u stvarnome vremenu za robusnu navigaciju u nepoznatim složenim okruženjima		Cvišić, Igor	
Daljinsko vođenje mobilnog robota aplikacijom za Android		Dinčir, Dorian	
Od globalnoga prema lokalnemu: Održavanje točnosti estimacija stanja mobilnog manipulatora ne dugačkim trajektorijama		Marić, Filip	
Arhitektura i dizajn sustava za logističko upravljanje mobilnim robotom		Ivanković, Tomislav	
Upravljanje korisničkim računima unutar sustava za logističko upravljanje mobilnim robotom		Volf, Karlo	
Algoritam optimiranja trajektorije mobilnoga robota koji uzima u obzir ograničenja brzina i ubrzanja robota		Šumiga, Antonija	
Autonomni mobilni robotski sustav za izgradnju 3D topinskoga modela prostora		Žagar, Bare Luka	
Implementacija SLAM algoritma zasnovana na značajkama prostora i proširenom Kalmanovu filtru		Kovč, Tomislav	
Navigacija mobilnog robota za potpuno prekrivanje prostora		Šelek, Ana	
Praćenje više gibajućih objekata filtrom gustoće vjerojatnosti hipoteza		Bićanić, Borna	
Prepoznavanje namjere čovjeka zasnovano na Markovljevim procesima odlučivanja		Petković, Tomislav	
Umjeravanje inercijalne mjerne jedinice i odometrijskog sustava mobilnoga robota		Tušek, Ivan	
Estimacija položaja mobilnog uređaja fuzijom inercijskih senzora na mobitelu		Grgić, Borna	
Estimacija relativne transformacije između uparenih očitanja laserskog senzora udaljenosti		Vukić, Matija	
Komunikacija klijent-poslužitelj unutar sustava za logističko upravljanje mobilnim robotom		Mihalić, Martin	
Odometrija mobilnoga robota zasnovana na očitanjima laserskog senzora udaljenosti		Kovač, Valentina	
Navigacija mobilnog robota pomoći Matlaba		Labura, Domagoj	
Analiza sučelja između uređaja relejnog automatskog pružnog bloka i električnog željezničko-cestovnog prijelaza		Matanić, Dalibor	

Autonomno istraživanje nepoznatih velikih unutarnjih prostora mobilnim robotom za izgradnju trodimenzionalnoga modela		Maurović, Ivan	
Multiple moving objects tracking based on random finite sets and Lie groups		Ćesić, Josip	
Modeliranje autonomnoga mobilnoga robota u ROS programskom okruženju		Bektešević, Emil	
Modularna struktura grupnog upravljanja hidroelektranom		Gršković, Marko	
Pasivni sustav pomoći vozaču zasnovan na percepciji prostora oko vozila		Peršić, Juraj	
Procjena gustoće gibajućih agenata u dvodimenzionalnom prostoru		Polić, Marsela	
Određivanje parametara stubišta na osnovi mjerjenja laserskim daljinomjerom		Brkić, Branimir	
Autonomno uspinjanje mobilnog robota po stubama		Miškulin, Sabrina Eugenie	
Daljinsko vođenje svesmjerne mobilne platforme s povratnom vezom po sili		Leibner, Dean	
Automatizirano upravljanje željezničko-cestovnim prijelazima u razini		Ljubić, Vedran	
Elektronička signalno-sigurnosna sučelja prema čovjeku		Kukić, Marko	
Koordinirano upravljanje više mobilnih robota s kinematičkim i dinamičkim ograničenjima		Petrinić, Toni	
Modeliranje praćenja i analize neispravnosti rada signalno-sigurnosnih uređaja		Tuškanec, Marinko	
Primjena sonara na robotu Baxteru		Šelek, Ana	
Kinematika robotske ruke Kinova Jaco		Radišić, Ana Marija	
Upravljanje rukama robota Baxter metodom ponavljanja učenih gibanja		Šumiga, Antonija	
Teleoperacija robotske ruke Kinova Jaco 3D kamerom		Marić, Filip	
Sustav električnog grijanja skretnica		Franjković, Dražen	
Detekcija zatvaranja petlje u SLAM-u temeljenom na podvodnim vizualnim podacima		Bibulić, Aleksandar	
Optimalna i fleksibilna alokacija propulzije za holonomsku površinsku platformu		Vončina, Fran	
Razvoj podvodnog sustava s promjenjivim uzgonom		Sokolić, Andrej	
Uočavanje i izlučivanje dinamičkih objekata stereovizijskim sustavom i radarima na vozilu		Obrvan, Marko	
Korištenje istraživačkog robota Baxter za dvoručnu manipulaciju predmetima		Žagar, Bare Luka	
Planiranje gibanja mobilnih robota primjenom konfiguracijske rešetke		Martinović, Ilija	

Programska podrška za audio sučelje mobilnoga robota	Kušec, Alen	
Osiguranje željezničkog prometa automatskim pružnim blokom	Francuz, Darko	
Aktivno potiskivanje niskofrekveničkih struja smetnji primjenom upravljanih mrežnih sučelja energetskih pretvarača u željezničkim vozilima	Težak, Nenad	
Model-based approach to real-time embedded control systems development with legacy components integration	Babić, Josip	
Moving objects detection and tracking by omnidirectional sensors of a mobile robot	Marković, Ivan	
Coordinated optimal control of wind farm active power	Spudić, Vedrana	
Estimator emocionalnih stanja u stvarnom vremenu zasnovan na dubinskoj analizi fizioloških signala	Kukolja, Davor	
Upravljanje mlinovima ugljena u termoelektranama na ugljen	Franković, Valdi	
Sustainability of embedded control systems for rail vehicles and power generation units	Marijan, Siniša	
Adaptive stimulation of emotional system based on virtual reality	Popović, Siniša	
Pose estimation of mobile robots in partially and completely unknown environments	Kitanov, Andrej	
Planiranje gibanja autonomnih mobilnih robota u dinamičkim i nepoznatim unutarnjim prostorima	Đakulović, Marija	
Samopodesivi stabilizator elektroenergetskog sustava zasnovan na neizrazitom modelu	Tečec Ribarić, Zlatka	
Primjena vlastitih oscilacija u vođenju i upravljanju plovilima	Mišković, Nikola	
Localization, motion planning and control of mobile robots in intelligent spaces	Brezak, Mišel	
Primjena kliznog režima upravljanja u sekundarnoj regulaciji frekvencije i djelatne snage razmjene elektroenergetskih sustava	Vrdoljak, Krešimir	
Upravljanje vjetroagregatom s ciljem smanjenja dinamičkih opterećenja konstrukcije	Jelavić, Mate	
Razvrstavanje vremenskih nizova temeljeno na fragmentaciji kvalitativnog prostora	Jagnjić, Željko	
Procjena stanja nelinearnih dinamičkih sustava s neodređenostima	Matuško, Jadranko	
Time Optimal Control of Piecewise Affine Systems	Vašak, Mario	
Proširenje područja rada sinkronog generatora adaptivnim upravljanjem upotrebom neuronskih mreža	Mišković, Mato	
Autonomous mobile robots localization in large indoor environments by using ultrasound range sensors	Banjanović-Mehmedović, Lejla	
Procjena teško mjerljivih procesnih veličina na temelju pogonskih podataka	Slišković, Dražen	

Predikcijsko upravljanje procesima s više ulaza i više izlaza		Bego, Ozren	
Umjetni neuronski sustav odlučivanja o kupovini sirove nafte		Domijan, Predrag	
Motion planning of mobile robots in indoor environments		Maček, Kristijan	
Estimacija koncentracija komponenata u kemijskim smjesama		Brščić, Dražen	
Sinteza trajektorije autonomnog pokretnog objekta oponašanjem operatera		Kulić, Ranka	
Slijedna konfiguracija sustava upravljanja mobilnim robotom		Simić, Ranko	
Sustav za automatizaciju procesa uzdužne ventilacije u cestovnim tunelima		Horvat, Jasna	
Sprječavanje potpunog zastoja u sustavima s diskretnim događajima primjenom Petrijevih mreža		Kezić, Danko	
Sustavi upravljanja zasnovani na kliznim režimima uz primjenu inteligentnih metoda		Barić, Miroslav	
Upravljanje procesima prerađe pitke vode u vodoopskrbnim sustavima gradova		Azenić, Boris	
Upravljanje toplinskim procesima u šaržnom kemijskom reaktoru		Granoša, Željko	
Identifikacija i upravljanje nelinearnim vremenski promjenljivim procesima primjenom neuronskih mreža		Baotić, Mato	